

(12)特許協力条約に基づいて公開された国際出

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2004 年 2 月 12 日 (12.02.2004) /

PCT

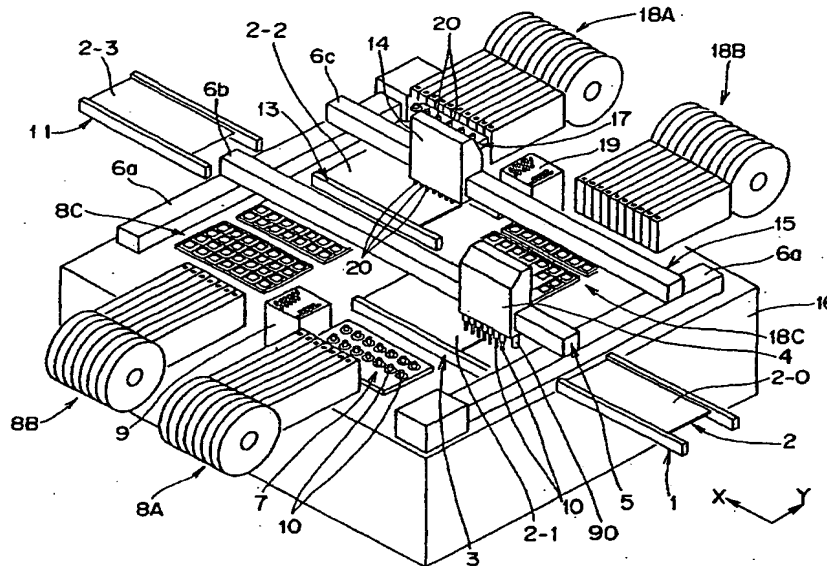
(10) 国際公開番号
WO 2004/014117 A1 /

- (51) 国際特許分類: H05K 13/04 / (72) 発明者; および
(21) 国際出願番号: PCT/JP2003/009708 / (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 壁下 朗
(22) 国際出願日: 2003 年 7 月 31 日 (31.07.2003) / (KABESHITA, Akira) [JP/JP]; 〒573-0115 大阪府
(25) 国際出願の言語: 日本語 / 枚方市 氷室台 1-1-16 Osaka (JP). 蜂谷 栄一
(26) 国際公開の言語: 日本語 / (HACHIYA, Eiichi) [JP/JP]; 〒400-0053 山梨県 甲府市
(30) 優先権データ: 特願2002-224836 / 2002 年 8 月 1 日 (01.08.2002) / JP / 大里町 3 9 1 6-1-1 0 7 Yamanashi (JP).
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電 (74) 代理人: 河宮 治, 外 (KAWAMIYA, Osamu et al.); 〒
器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUS- 540-0001 大阪府 大阪市 中央区城見 1 丁目 3 番 7 号
TRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒571-8501 大阪府 門真市 IMPビル 青山特許事務所 Osaka (JP).
大字門真 1 0 0 6 番地 Osaka (JP). / (81) 指定国 (国内): CN, US.
(84) 指定国 (広域): ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR).

[続葉有]

(54) Title: PART MOUNTING RECOGNITION MARK RECOGNITION DEVICE AND METHOD /

(54) 発明の名称: 部品装着用認識マーク認識装置及び方法 /



(57) Abstract: A part mounting recognition mark recognition device recognizes a part mounting recognition mark (71) arranged to correspond to a part mounting position (70) where a part is mounted among a plurality of areas (2A) divided on a substrate (2). The device includes a recognition camera (90) for recognizing the recognition marks arranged in a straight line shape in the plurality of areas and travel units (5, 15) for making the recognition camera travel substantially at a constant speed in the arrangement direction of the recognition marks arranged in the straight line shape. While the recognition camera travels on the travel units, the recognition camera recognizes the recognition marks.

(57) 要約: 基板 2 の複数に区分けされた領域 2 A のうちの部品が装着される部品装着位置 7 0 に対応して配置された部品装着用認識マーク 7 1 を認識する部品装着用認識マーク認識装置において、上記

[続葉有]

ATTACHMENT "G"



添付公開書類:

— 国際調査報告書 /

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

複数の領域の上記認識マークであって直線状に配置された上記認識マークをそれぞれ認識する認識カメラ90と、上記認識カメラを上記認識マークの直線状に配置された配置方向沿いに大略一定速度で走行させる走行装置5、15とを備えて、上記走行装置で上記認識カメラを走行させながら上記認識カメラにより上記認識マークを認識させる。